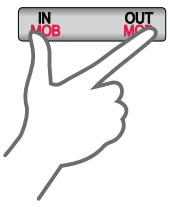
Part no 988-10490-001
4/5

SIMRAD
simrad-yachting.com

Addendum suite aux mises à jour logicielles du NSS

Cet addendum fournit des informations relatives à de nouvelles fonctions incluses dans la mise à niveau des logiciels NSS RTM-2, RTM-2.5 et RTM-3 et qui ne sont pas décrites dans le manuel d'utilisation du NSS ou dans toute autre documentation.

Fonction	RTM-2	RTM-2.5	RTM-3	Voir la section
Positionnement de plusieurs marques Homme à la mer (MOB)		✓		page 1
Télécommande OP40			✓	page 1
Capture d'écran		✓		page 1
Lecteur de fichiers pdf	✓			page 2
Nouvelles fonctions de carte		✓	✓	page 2
StructureMap	✓			page 6
AIS SART			✓	page 10
Météo GRIB			✓	page 11
GoFree™ sans fil		✓		page 13
Contrôle de caméra FLIR			✓	page 18
Prise en charge de Fusion Link			✓	page 19
Intégration Mercury VesselView 7			✓	page 20
Enregistrement de données NMEA 0183			✓	page 20
Amortissement			✓	page 21
Configuration de l'antenne GPS GS25			✓	page 21
Amélioration CZone de BEP	✓			page 23

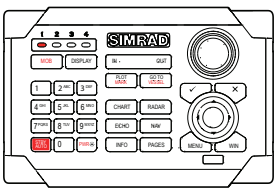


Positionnement de plusieurs marques Homme à la mer (MOB)

Le NSS RTM-3 permet de positionner plusieurs marques Homme à la mer (MOB).

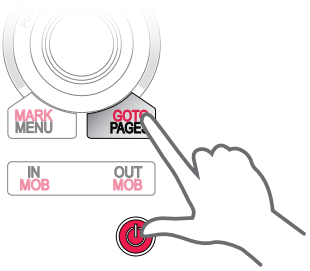
Plusieurs marques MOB sont positionnées en appuyant de façon répétée sur les touches MOB. Le bateau continuera toujours de naviguer vers la marque MOB initiale jusqu'à ce que le waypoint soit atteint ou jusqu'à ce que vous arrêtiez la navigation. La navigation vers les marques MOB suivantes devra être faite manuellement.

Télécommande OP40



Le NSS RTM-3 vous permet de connecter un OP40 au réseau afin de contrôler le NSS à distance.

Un manuel est joint avec l'unité OP40.



Capture d'écran

La fonction de capture d'écran n'est plus disponible à la sélection dans le menu.

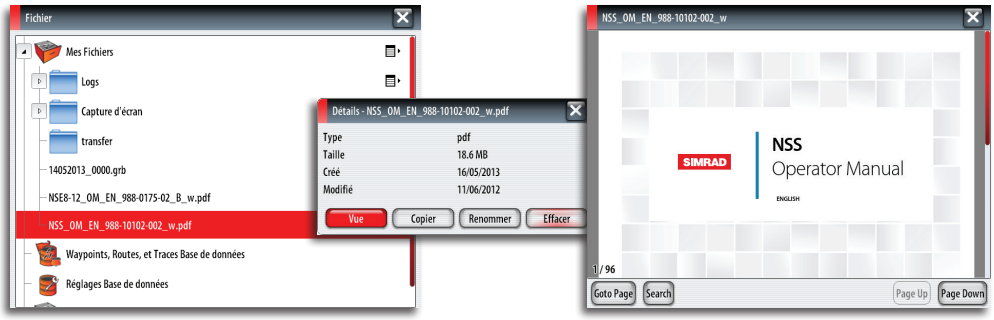
Appuyez simultanément sur les touches **GOTO/PAGES** et marche-arrêt pour réaliser une capture d'écran.

Par défaut, les captures d'écran sont enregistrées dans la mémoire interne.

Lecteur de fichiers pdf

Le lecteur de fichiers pdf permet la lecture des manuels et d'autres fichiers pdf sur l'unité NSS. Les manuels peuvent être consultés à partir d'une carte Micro-SD insérée ou copiée sur la mémoire interne de l'unité.

Les manuels NSS peuvent être téléchargés à partir de www.simrad-yachting.com.



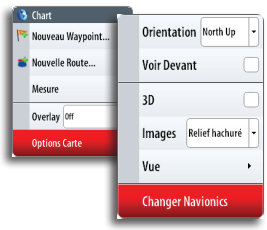
Utilisez les boutons et les touches logicielles pour vous déplacer dans le fichier pdf comme indiqué ci-dessous :

Recherche, page suivante/ précédente	Sélectionnez les touches logicielles correspondantes.
Faire défiler les pages	Tournez le bouton rotatif.
Déplacement sur la page	Faites glisser votre doigt sur l'écran dans la direction souhaitée.
Zoom avant/arrière	Appuyez sur les touches **IN**/**OUT**.
Quitter le lecteur de fichiers pdf	Appuyez sur la touche **X.**

Nouvelles fonctions de carte

Selon la région, le NSS est livré avec des cartographies différentes. Toutes les unités prendront en charge Navionics Platinum Plus, TurboView et C-Map (par Jeppesen) par le biais d'une carte micro-SD ou via le réseau Ethernet.

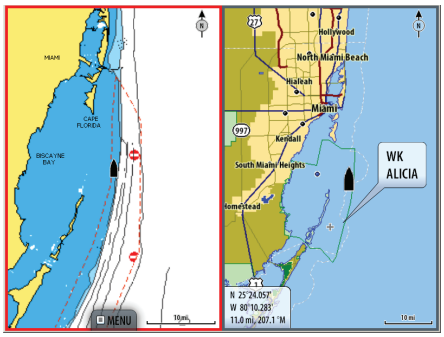
Les cartes peuvent être partagées sur le réseau Ethernet, de sorte que vous n'avez besoin que d'une seule carte SD par bateau pour la cartographie.



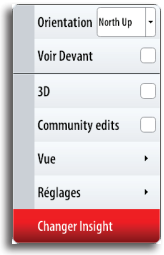
Sélection du type de carte

Le type de carte est désormais sélectionné à partir du menu Options Carte et la sélection est définie individuellement pour chaque fenêtre de carte.

Si vous disposez de types de cartes différents (cartographie intégrée, via lecteur de carte SD ou Ethernet), vous pouvez afficher simultanément deux types de cartes sur un écran divisé.



Pour savoir comment personnaliser les pages, consultez le manuel d'utilisation.



→ ***Remarque :*** pour afficher des cartes C-Map, sélectionnez le type de carte **Insight** dans le menu.

Si Insight est intégré et que vous avez une carte C-MAP dans le lecteur ou sur le réseau Ethernet, le système choisira automatiquement la carte présentant le plus de détails cartographiques sur la région affichée.

Le même principe s'applique si deux cartes Navionics sont disponibles.

Cartes 3D

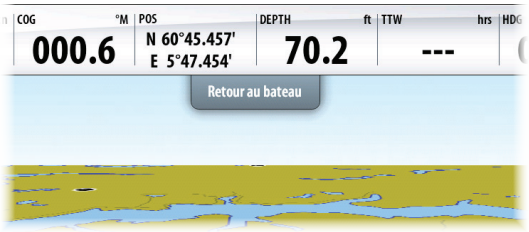
Les cartes 3D sont désormais également disponibles pour Insight.

Deux options d'affichage 3D sont disponibles :

- Rotation : affichage par défaut conservant le bateau au centre de la fenêtre de carte
- Panoramique : vous permet d'éloigner du bateau la vue de votre carte 3D

Vous pouvez basculer entre ces deux options en touchant les icônes de panoramique et de rotation. Une option active est indiquée par une icône rouge.

Vous revenez à l'affichage **Rotation** par défaut en touchant le bouton de fenêtre **Retour au bateau**.



Rotation de la carte 3D

Dans cet affichage, la position de la caméra est fixe. Vous pouvez uniquement effectuer des mouvements de rotation et d'inclinaison.

Par défaut, la position du bateau doit se trouver au centre si l'option **Voir Devant** n'est pas sélectionnée. L'angle de la caméra est positionné comme s'il s'agissait de votre propre regard tourné vers l'avant du bateau. La rotation du bateau sur la carte est définie par les paramètres d'orientation de la carte.

Vous pouvez modifier l'angle d'inclinaison de la caméra en faisant glisser votre doigt sur l'écran avec des mouvements verticaux. Vous faites tourner la caméra autour de son axe vertical en faisant glisser votre doigt horizontalement sur l'écran.

→ ***Remarque :*** vous ne pouvez effectuer une rotation de la caméra si vous avez effectué un déplacement panoramique à l'écart de la position par défaut du bateau, c'est-à-dire lorsque le bouton de fenêtre **Retour au bateau** est disponible.

Déplacement panoramique

L'option **Panoramique** vous permet de visualiser l'intégralité de la carte 3D, quelle que soit la position du bateau.

Vous pouvez déplacer la caméra à l'écart et autour du bateau en faisant glisser votre doigt sur l'écran. Lorsque vous retirez le doigt de l'écran, la vue reste dans la position sélectionnée.

L'angle d'inclinaison de la caméra est tel que défini dans l'affichage **Rotation**.

Utilisation du zoom

Vous pouvez effectuer des zooms avant et arrière sur une carte 3D en utilisant les touches **IN**/**OUT** ou le bouton rotatif.

Nouvelles fonctions de carte Navionics

Quelques modifications mineures ont été apportées à l'organisation du menu d'option Options Carte de Navionics et de nouvelles fonctions ont été ajoutées.

Seules les nouvelles fonctions sont décrites dans cet addendum.

3D

Voir « Cartes 3D ».

Modifications de la communauté

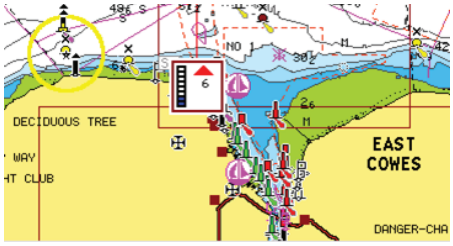
Bascule sur le calque de carte incluant les modifications Navionics. Il s'agit d'informations utilisateur ou de modifications chargées dans la communauté Navionics par des utilisateurs et rendues disponibles dans les cartes Navionics.

Pour plus d'informations, reportez-vous aux informations Navionics fournies avec votre carte ou consultez le site Web de Navionics : www.navionics.com.

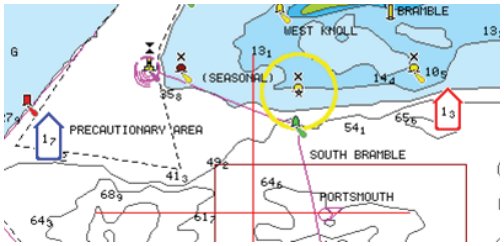
Marées et courants dynamiques

Affiche les marées et les courants avec une valeur et une flèche au lieu des icônes losange utilisés pour les informations de marées et de courants statiques.

Les données de marée et de courant disponibles dans les cartes Navionics sont associées à une date et une heure spécifiques. Le NSS anime les flèches et/ou jauges pour afficher l'évolution des marées et des courants dans le temps.

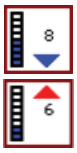


Informations de marée dynamiques



Informations de courant dynamiques

Les icônes et symboles suivants sont utilisés :

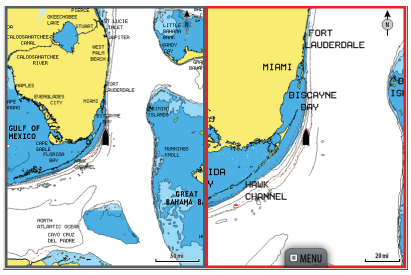
Icônes	Description
	Vitesse actuelle. La longueur de la flèche dépend du taux, et le symbole pivote en fonction de la direction du flux. Le taux de flux est indiqué à l'intérieur du symbole de flèche. Un symbole rouge est utilisé lorsque la vitesse du courant augmente, un symbole bleu lorsqu'elle diminue.
	Hauteur de marée. La jauge présente 8 étiquettes et est définie en fonction de la valeur max/min absolue du jour évalué. Une flèche rouge est utilisée lorsque la marée monte, une flèche bleue lorsqu'elle descend.

➔ ***Remarque :*** toutes les valeurs numériques sont affichées dans les unités de système appropriées (unité de mesure) définies par l'utilisateur.

Easy View

Cette fonction d'agrandissement augmente la taille des éléments et du texte de la carte.

Dans l'image d'écran divisé ci-dessous, l'option **Easy View** est activée dans la fenêtre de droite.



➔ ***Remarque :*** il n'est indiqué nulle part sur la carte que cette fonction est active.

Filtre rochers

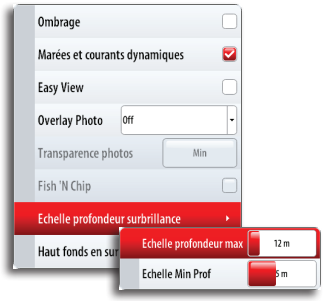
Masque les rochers identifiés sur la carte en dessous d'une certaine profondeur.

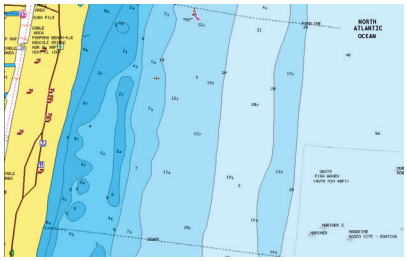
Cela vous permet de désencombrer les cartes dans les zones où se trouvent un grand nombre de rochers à des profondeurs largement au-delà du tirant d'eau de votre bateau.

Échelle profondeur surbrillance

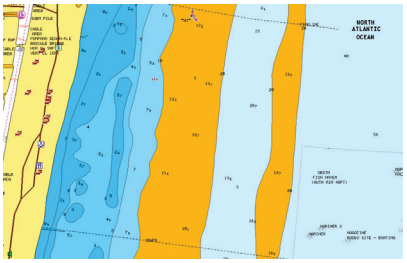
Sélectionnez une échelle de profondeur pour lesquelles Navionics utilisera des couleurs différentes.

Cela vous permet de mettre en surbrillance une échelle spécifique de profondeurs pertinentes aux activités de pêche. L'échelle sera précise dans la mesure où les données cartographiques sous-jacentes le sont aussi. Autrement dit, si la carte contient des intervalles de 5 mètres seulement pour les lignes de contour, l'ombrage de profondeur sera arrondi à la ligne de contour la plus proche disponible.





Sans échelle de profondeur surbrillance

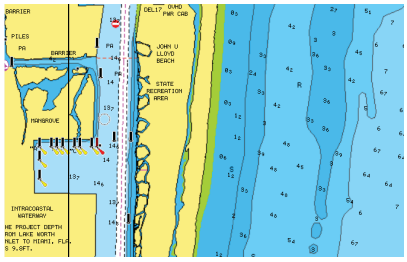


Échelle de profondeur surbrillance : 6 m – 12 m

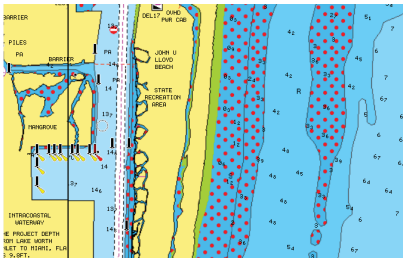
Hauts-fonds en surbrillance

Met en surbrillance les zones de hauts-fonds.

Cela vous permet de mettre en évidence les zones entre 0 et la profondeur sélectionnée (jusqu'à 10 mètres/30 pieds).



Sans fond en surbrillance

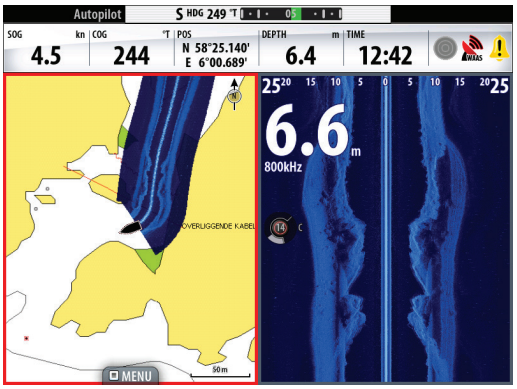


Hauts-fonds en surbrillance : 0 m – 3 m

StructureMap

La fonction StructureMap™ superpose des images SideScan issues d'une unité StructureScan sur la carte. StructureScan vous permet de visualiser plus aisément l'environnement sous-marin par rapport à votre position et vous aide à interpréter les images SideScan.

L'exemple ci-dessous montre une fenêtre de carte avec Overlay Structure, combinée avec une fenêtre SideScan traditionnelle.



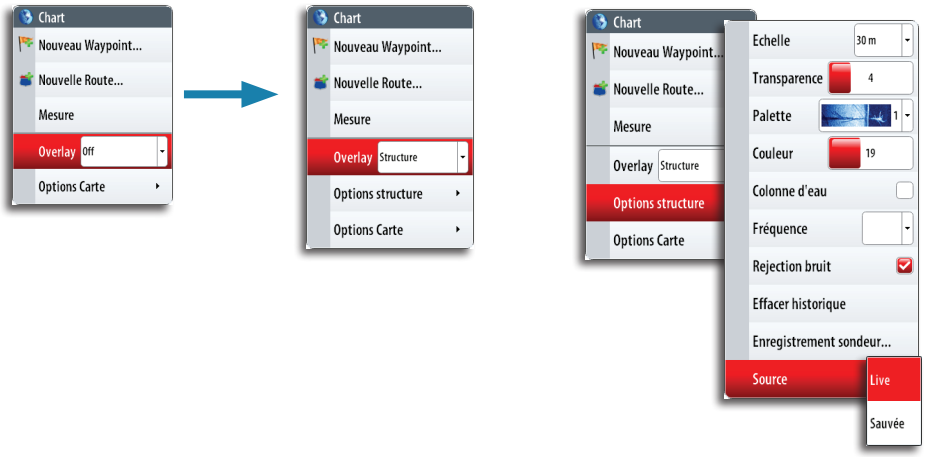
Avec Overlay Structure, vous vous déplacez dans la carte comme vous avez l'habitude de le faire :

- pour effectuer un zoom sur la carte et sur l'image de la zone sondée, utilisez les touches **IN**/**OUT** ou le bouton rotatif ;
- pour déplacer la carte et afficher l'image de la zone sondée, déplacez votre doigt dans la direction souhaitée.

Lorsque vous appuyez sur la touche **X**, vous supprimez le curseur de la fenêtre et vous placez le centre de la carte au niveau du bateau.

Activation de Overlay Structure

1. Activez Overlay Structure à partir du menu de la carte
   - Le menu de la carte se déroule et affiche les options de structure.
   - Les données de structure apparaissent sur l'écran Carte dès que l'option Overlay Structure est activée.
2. Sélectionnez Structure Source.
   - Les données en mode Live sont définies par défaut.



➔ ***Remarque :*** Overlay Structure peut également être activé en sélectionnant un fichier StructureMap en mode Source Sauvée à partir de la boîte de dialogue Fichier.

Sources StructureMap

Deux sources peuvent être utilisées pour superposer des fichiers de structure sur les cartes :

- Les données en mode Live, utilisées lorsque les unités StructureScan sont connectées au système NSS ;
- Les fichiers en mode Source Sauvée. Ceux-ci sont des données StructureScan (*.sl2) enregistrées, puis converties au format StructureMap (*.smf). Les fichiers Source Sauvée *.smf peuvent être utilisés sur les unités NSS si aucune unité StructureScan n'est connectée.

Source Live

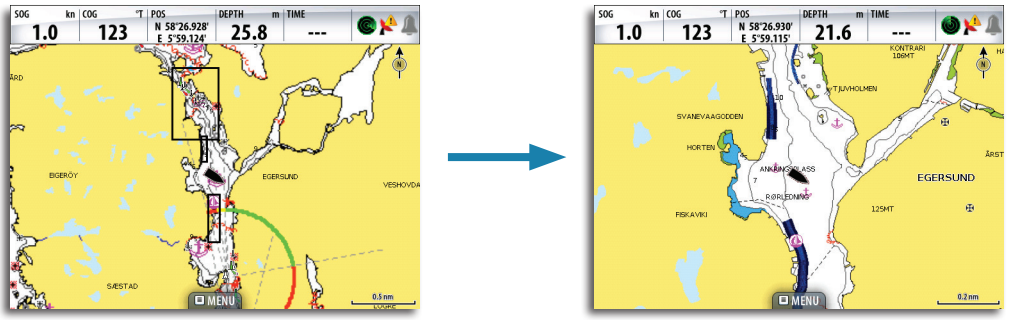
Lorsque des données en mode Live sont sélectionnées, l'historique des images SideScan s'affiche sous la forme d'une trace derrière l'icône du bateau. La longueur de cette trace varie en fonction de la mémoire disponible dans l'unité et des réglages d'échelle. Au fur et à mesure que la mémoire se remplit, les données les plus anciennes sont automatiquement supprimées pour pouvoir enregistrer de nouvelles données. Lorsque vous augmentez l'échelle de recherche, la vitesse ping du transducteur StructureScan diminue, mais la largeur et la longueur de l'historique de l'image augmente.

➔ ***Remarque :*** le mode Live ne sauvegarde aucune donnée. Si l'unité est éteinte, toutes les données récentes sont perdues.

Fichiers Source Sauvée

Lorsque des fichiers Source Sauvée sont sélectionnés, le fichier StructureMap est superposé sur la carte en fonction des informations de positions dans le fichier.

Si l'échelle de la carte est importante, la zone StructureMap est encadrée jusqu'à ce que l'échelle soit suffisamment grande pour afficher les détails de la structure.



Le mode Source Sauvée sert à consulter et à examiner les fichiers de StructureMap et à positionner le bateau ou certains points d'intérêt dans une zone déjà sondée.

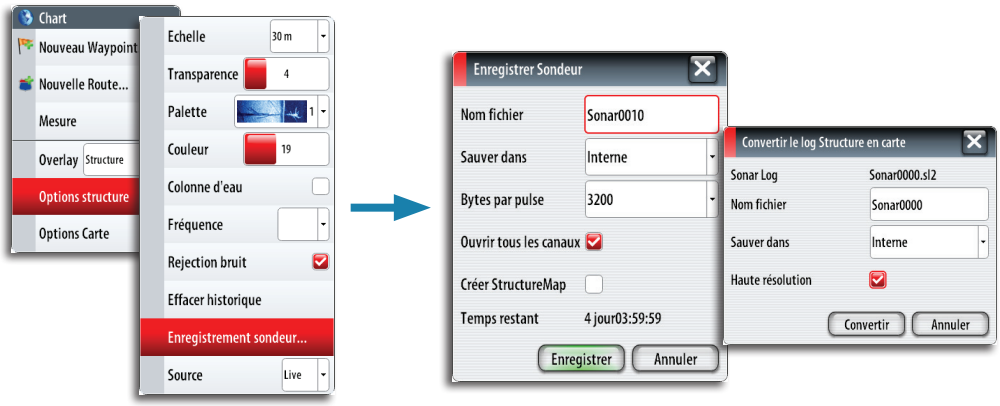
➔ ***Remarque :*** lorsque des fichiers de type Source Sauvée sont utilisés comme source, le système NSS affiche tous les fichiers de StructureMap présents sur la carte Micro-SD et dans la mémoire interne du système. S'il existe plusieurs StructureMap de la même zone, les images se superposent et brouillent la carte. Si plusieurs fichiers de la même zone sont nécessaires, les cartes doivent être sauvegardées sur des cartes Micro-SD distinctes.

Conseils avec StructureMap

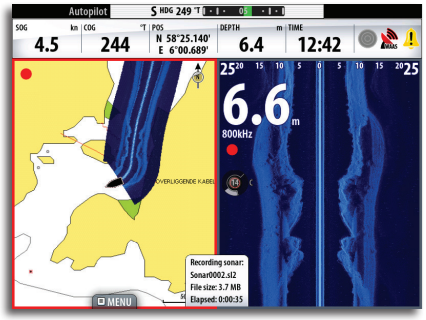
- Pour réaliser le cliché d'une plus grande structure (une épave, etc), ne naviguez pas au-dessus. Déplacez le bateau de manière à vous positionner à gauche ou à droite de la structure.
- N'utilisez pas Autorange lorsque vous utilisez SideScan. Définissez l'échelle de la structure sur un niveau nettement supérieur (deux à trois fois supérieur) à celui de la profondeur pour réaliser un sondage complet et optimiser la précision de la conversion.
- Ne superposez pas de traces d'historique lorsque vous effectuez un sondage en parallèle d'une zone.

Enregistrement de données StructureScan

Les données StructureScan peuvent être enregistrées à partir de la fenêtre Carte avec l'option Overlay Structure activée.



Les enregistrements StructureScan peuvent également être démarrés à partir d'une fenêtre StructureScan. Reportez-vous au manuel d'utilisation du NSS pour en savoir plus.



Lorsque les données StructuresScan sont enregistrées, un symbole rouge clignote et un message apparaît périodiquement dans la partie inférieure de l'écran.

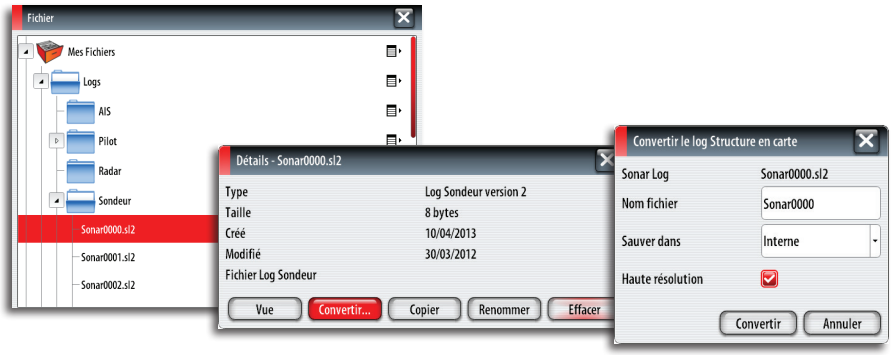
→ ***Remarque :*** le message affiche des informations sur la taille du fichier. Pour permettre une conversion plus rapide des fichiers, la taille de vos logs de sondeur ne doit pas dépasser 100 Mo.

Vous pouvez arrêter l'enregistrement du sondeur en sélectionnant à nouveau la fonction d'enregistrement.

Conversion des données StructureScan au format StructureMap

Un fichier journal StructureScan (.sl2) est converti au format StructureMap (.smf) après l'enregistrement à partir de la boîte de dialogue d'enregistrement ou à partir de la boîte de dialogue Fichier.

Vous pouvez créer des fichiers standard ou haute résolution. Les fichiers .smf haute résolution capturent plus de détails, mais leur conversion dure plus longtemps et leur taille est supérieure à celle des fichiers de résolution standard.

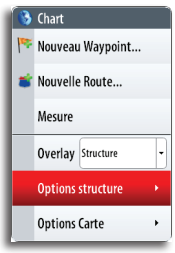


Pour économiser de l'espace disque, il est conseillé de supprimer les fichiers StructureScan (*.sl2) après la conversion.

Utilisation de StructureMap avec des relevés cartographiques

StructureMap vous permet d'utiliser des fonctions de cartographie complètes et de les associer à une cartographie intégrée comme Navionics, Insight et toute autre carte de fournisseurs tiers compatibles avec les systèmes NSS.

Lorsque vous utilisez StructureMap avec des relevés cartographiques, copiez les fichiers StructureMap (.smf) sur la mémoire interne des unités. Il est conseillé de conserver des copies des fichiers StructureMap sur des cartes Micro-SD externes.



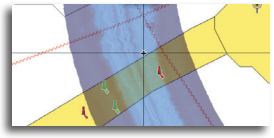
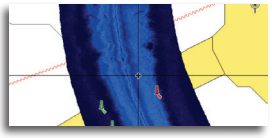
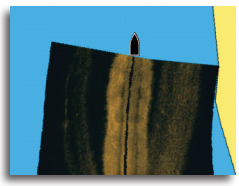
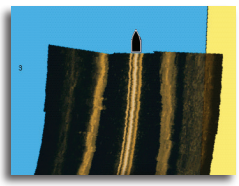
Options structure

Pour ajuster les réglages StructureMap, accédez au menu d'options de Structure. Ce menu est disponible lorsque Overlay Structure est activé.

Toutes les options ne sont pas disponibles lorsque les fichiers StructureMap sauvegardés sont utilisés comme source. Les options non disponibles sont grisées.

Options Structure, source Live

Options Structure, source Sauvée

Échelle	Définit l'échelle de recherche.
Transparency (Transparence)	Définit l'opacité de Overlay Structure. Avec un réglage de transparence minimum, les détails de la carte seront presque masqués par la superposition de StructureMap.  *Transparence : max.*  *Transparence : min.*
Palette	Sélectionne la palette de structure.
Couleur	Règle l'intensité de l'image de la structure. Plus vous augmentez la couleur, plus vous affichez d'échos.
Water column (Colonne d'eau)	Affiche/masque la colonne d'eau en mode Live. Si cette option est désactivée, les bancs de poissons risquent de ne pas apparaître sur l'image SideScan. Si elle est activée, la précision de l'image SideScan sur la carte risque d'être affectée par la profondeur de l'eau.  *Colonne d'eau : désactivée*  *Colonne d'eau : activée*
Frequency (Fréquence)	Définit la fréquence du transducteur utilisée par l'unité. La fréquence de 800 kHz offre la meilleure résolution, alors que la fréquence de 455 kHz permet de couvrir des profondeurs et des échelles plus importantes.
Réjection bruit	Filtre les interférences et réduit la quantité de parasites à l'écran.
Clear live history (Effacer historique Live)	Efface les traces d'historique en mode Live de l'écran et commence à afficher uniquement les données les plus récentes.
Record data (Enregistrer les données)	Enregistre les données StructureScan.
Source	Sélectionne la source StructureMap.

AIS SART

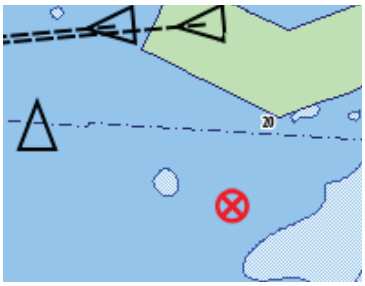
Dès qu'un AIS SART (balise de recherche et de sauvetage) est activé, il commence à transmettre ses données de position et d'identification. Ces données sont reçues par votre appareil AIS.

Si votre récepteur AIS n'est pas compatible avec AIS SART, il interprète les données AIS SART reçues comme un signal provenant d'un transmetteur AIS standard. Une icône est placée sur la carte, mais il s'agira d'une icône de bateau AIS. Pour voir la description des icônes, consultez le manuel de l'utilisateur NSS.

Si votre récepteur AIS est compatible avec AIS SART, la réception de données AIS SART aura les effets suivants :

- Une icône AIS SART est placée sur la carte à la position envoyée par l'AIS SART.
- Un message d'alarme s'affiche.

Si vous avez activé une alarme, une alarme sonore est déclenchée après le message d'alarme.



La section suivante décrit les options disponibles lorsqu'un message AIS SART est reçu par un transpondeur NAIS-400 Navico.

Message d'alarme AIS SART

Lorsque des données sont reçues d'un AIS SART, un message d'alarme s'affiche sur le NSS. Ce message comprend le numéro MMSI unique de l'AIS SART, sa position ainsi que sa distance et son cap par rapport à votre bateau. Vous disposez de trois options :

1. Ignorer
   - L'alarme est coupée et le message fermé. L'alarme ne s'affichera plus.

→ ***Remarque :*** si vous ignorez l'alarme, l'icône AIS SART reste visible sur votre carte, et l'AIS SART demeure dans la liste des bateaux.
Si l'AIS ne reçoit plus le message AIS SART, celui-ci reste dans la liste des bateaux pendant 10 minutes après la réception du dernier signal.

2. Enregistrer Waypoint
   - Le waypoint est enregistré dans votre liste de waypoints. Ce nom de waypoint aura pour préfixe MOB AIS SART - suivi du numéro MMSI unique du SART. Par ex., MOB AIS SART - 12345678.
3. Activer MOB
   - L'écran affiche une vue agrandie de la fenêtre de carte, centrée sur la position AIS SART ;
   - Le système NSS crée une route active vers la position AIS SART.

→ ***Remarque :*** si la fonction MOB est déjà activée, celle-ci sera annulée et remplacée par la nouvelle route vers la position AIS SART !

Si vous sélectionnez l'icône AIS SART sur la carte, vous obtiendrez les détails MOB de l'AIS.

Météo GRIB

Le NSS intègre un lecteur de données GRIB. Vous pouvez importer des fichiers GRIB via une carte Micro-SD insérée dans le lecteur de carte et superposer les informations sur vos cartes.

Vous pouvez télécharger les données GRIB sur www.grib.us.

Importation des données GRIB

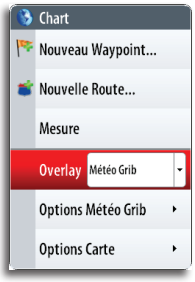
Il est nécessaire d'importer les données GRIB sur la mémoire avant de pouvoir les utiliser. Les fichiers peuvent être importés directement à partir d'une carte micro-SD, ou du NSS si le fichier a été précédemment copié sur l'appareil.

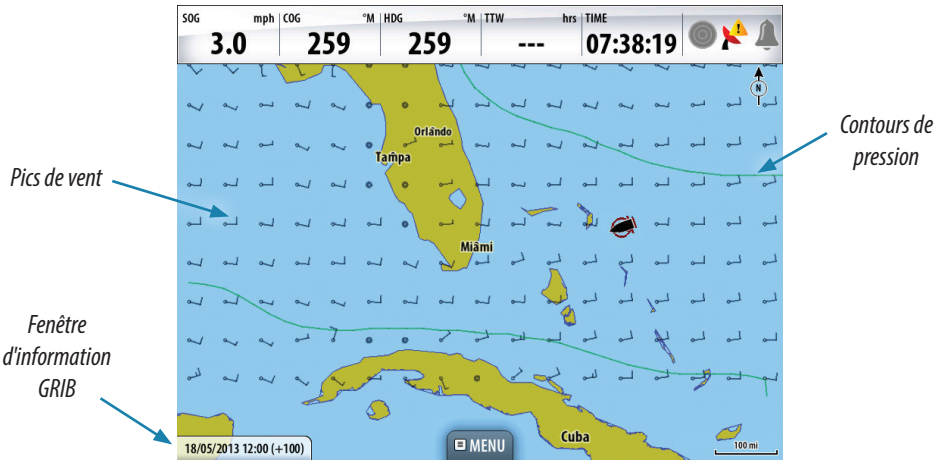
→ ***Remarque :*** les données GRIB importées à partir d'une carte micro-SD ne sont pas enregistrées dans le NSS. Les données seront perdues au moment de l'importation des nouvelles données GRIB.

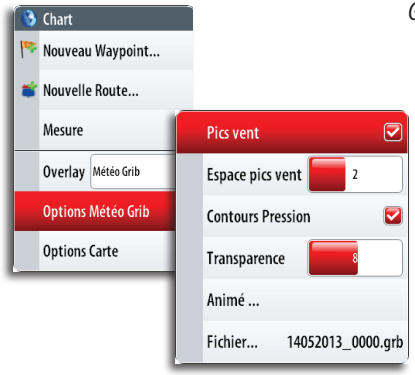
Sélectionnez le fichier GRIB sur la carte micro-SD ou sur l'appareil pour importer les données.

L'écran météo GRIB

Les données météorologiques GRIB importées peuvent être affichées sous forme de superposition dans la fenêtre de carte.

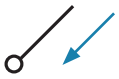






Si vous sélectionnez la superposition de météo GRIB, le menu de la carte se développe pour afficher les options Météo GRIB. À partir de ce menu, vous pouvez sélectionner les symboles météorologiques que vous souhaitez afficher et ajuster leur opacité, et régler la distance entre les pics.

À partir de ce menu, vous pouvez également animer les prévisions météorologiques, tel que décrit plus loin dans ce chapitre.



Symboles de pic de vent

La rotation des pics indique la direction du vent.

La vitesse du vent est indiquée par une combinaison de pics faibles et importants à l'extrémité du symbole du vent.

	Zéro nœud / Direction du vent indéterminée
	Petit pic = 5 nœuds
	Grand pic = 10 nœuds
	Pic fléché = 50 nœuds

Si une combinaison de pics à 5 et 10 nœuds est indiquée à l'extrémité, ils devront être ajoutés pour donner la vitesse totale du vent. Le premier exemple à gauche présente 3 grands pics et 1 petit pic, soit 35 nœuds, et le deuxième 1 pic fléché et 1 grand pic, soit 60 nœuds.

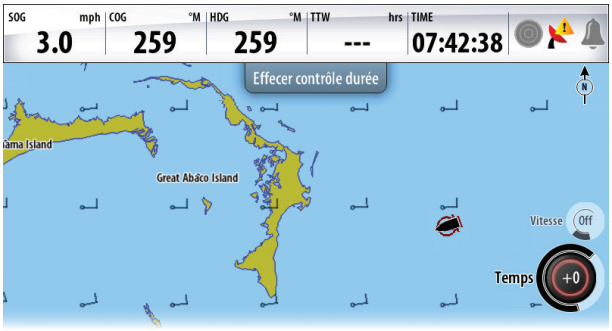
Vitesse du vent : 35 nœuds

Vitesse du vent : 60 nœuds

Animation des prévisions météo GRIB

Les données GRIB contiennent des informations de prévision pour un nombre de jours défini. Il est possible d'animer les données météorologiques et de voir les prévisions pour une heure et une date spécifiques. Les échelles de temps varient en fonction du fichier que vous utilisez.

Une fois l'animation sélectionnée, le bouton de la fenêtre **Effacer contrôle durée** s'affiche en haut de la fenêtre de carte. Des cadrans d'heure et de vitesse s'afficheront à droite de la fenêtre.



- Appuyez sur le bouton rotatif pour basculer entre les cadrans d'heure et de vitesse.
- Pour arrêter l'animation, appuyez sur le bouton de la fenêtre **Effacer contrôle durée** ou sur la touche **X**.

Sélection de l'heure

Tournez le bouton rotatif pour sélectionner l'heure à laquelle vous souhaitez afficher les données météorologiques. Les incréments de temps peuvent varier selon le fichier GRIB.

La réduction de temps s'affiche dans le cadran d'heure et entre parenthèses dans la fenêtre d'informations GRIB. L'heure sera relative à l'heure actuelle telle qu'indiquée par un dispositif GPS connecté au NSS.

Étant donné que le fichier GRIB évolue, il sera possible de voir les données historiques représentées en heures négatives jusqu'à ce que les données deviennent obsolètes. Une fois les données obsolètes, elles se convertissent en calendrier relatif à la toute première prévision du fichier.

→ ***Remarque :*** si aucune heure actuelle n'est fournie via le GPS, l'heure du fichier GRIB est uniquement relative à la toute première prévision du fichier. La représentation météorologique ne sera donc pas affichée en temps réel.

Vitesse d'animation

Utilisez le bouton rotatif pour régler la vitesse d'animation.

GoFree™ sans fil

Avec une unité WIFI-1 connectée à un NSS en version RTM-2.5, vous pouvez utiliser un appareil sans fil pour contrôler le NSS à distance. Le NSS est contrôlé à partir de l'appareil sans fil via des applications téléchargeables depuis les boutiques appropriées.

→ ***Remarque :*** dans ce document, nous avons utilisé le terme **appareils sans fil** et les graphiques provenant de l'iPad et de l'App Store sont utilisés à titre d'exemples. La fonctionnalité sans fil est toutefois fournie pour les tablettes ou smartphones d'autres fournisseurs, et ceux-ci peuvent être utilisés pour contrôler le NSS lorsque les applications appropriées sont disponibles.

→ ***Remarque :*** pour des raisons de sécurité, les contrôles Autopilot et CZone ne sont pas pris en charge actuellement à partir d'un appareil sans fil.

L'installation et le câblage de l'unité WIFI-1 sont décrits dans le guide d'installation WIFI-1 séparé.

Définition du nom du NSS

Le nom du NSS peut être défini par l'utilisateur. Le nom saisi sera diffusé sur les réseaux NMEA 2000 et IP.

Choisissez un nom unique pour chaque NSS pour vous permettre d'identifier chaque unité sur l'application GoFree Controller & Viewer de Simrad.

Configuration de WIFI-1

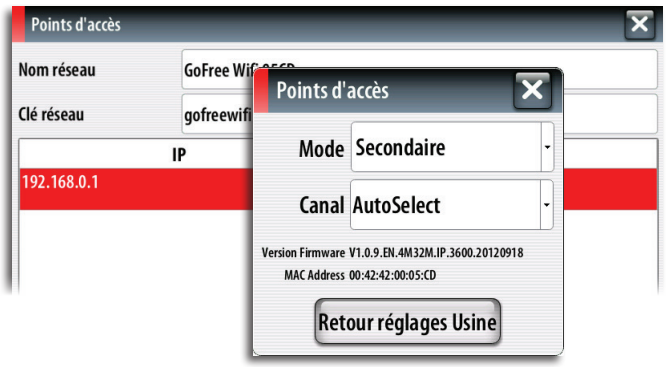
1. Connectez l'unité WIFI-1 au NSS via le câble Ethernet fourni avec l'unité WIFI-1
   - Le point d'accès WIFI-1 sera désormais répertorié dans le menu du NSS
   - Le **Nom réseau** et la **Clé réseau** sont les mêmes que ceux indiqués sur l'étiquette de l'unité WIFI-1
2. Modifiez le **Nom réseau** et la **Clé réseau** si nécessaire

Configuration de plusieurs unités WIFI-1

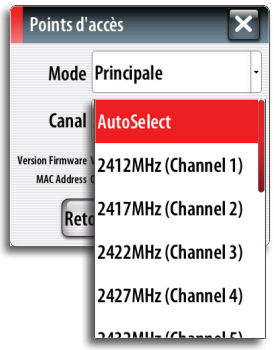
Sur les grands bateaux ou les bateaux à coque en métal, il peut s'avérer nécessaire de connecter plusieurs points d'accès WIFI-1 pour étendre la portée.

Il est possible de connecter jusqu'à 2 unités WIFI-1 à un NSS, mais seule l'unité WIFI-1 définie comme point d'accès principal peut être utilisée pour connecter l'appareil sans fil au NSS.

1. Ouvrez la boîte de dialogue Points d'accès comme indiqué ci-dessus
2. Activez la ligne de l'unité WIFI-1 connectée et redéfinissez-la comme point d'accès secondaire



3. Connectez et définissez l'unité WIFI-1 supplémentaire comme décrit dans « Configuration de WIFI-1 », à la page 13.
   - La dernière unité WIFI-1 connectée sera désormais le point d'accès principal et seul celui-ci pourra être utilisé pour connecter l'appareil sans fil au NSS.



Sélection du canal de communication

L'unité WIFI-1 sélectionnera automatiquement le canal utilisé pour la communication avec les appareils sans fil.

Il se peut que vous deviez modifier ce canal si d'autres dispositifs émetteurs provoquent des conflits (plusieurs réseaux, téléphones sans fil, etc.) ou si vous utilisez l'appareil dans des zones où la sélection de canal est restreinte.

Les canaux peuvent être modifiés manuellement à partir de la liste déroulante.

➔ ***Remarque :*** seules les personnes techniquement qualifiées peuvent configurer plusieurs unités WIFI-1 ou modifier le canal de communication !

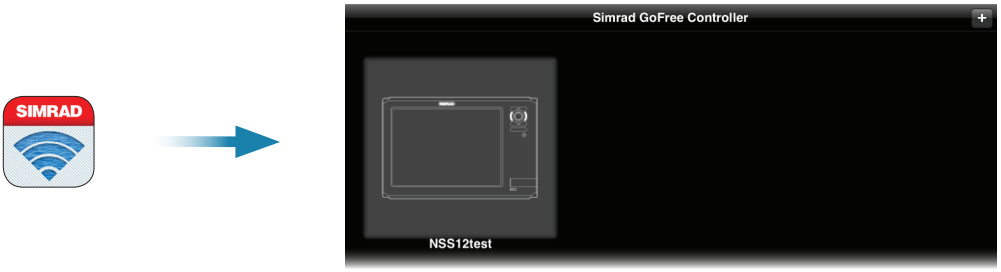
Connexion de l'appareil sans fil à WIFI-1

Définissez le réseau de l'appareil sans fil sur WIFI-1, défini comme point d'accès principal.

- Le **Nom réseau** se trouve dans le menu du NSS. Reportez-vous à la section « Configuration de WIFI-1 », à la page 13.

Activation/désactivation du contrôle sans fil du NSS

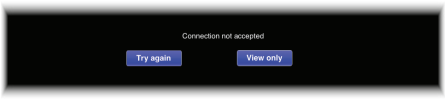
1. Téléchargez l'application GoFree Controller & Viewer de Simrad de la boutique d'applications sur l'appareil sans fil.
2. Lancez l'application et touchez l'icône NSS dans la page GoFree Controller pour demander le contrôle à distance du NSS.



Lorsque vous demandez pour la première fois le contrôle à partir de l'appareil sans fil, le NSS vous demande de confirmer le contrôle à distance à partir de cet appareil.

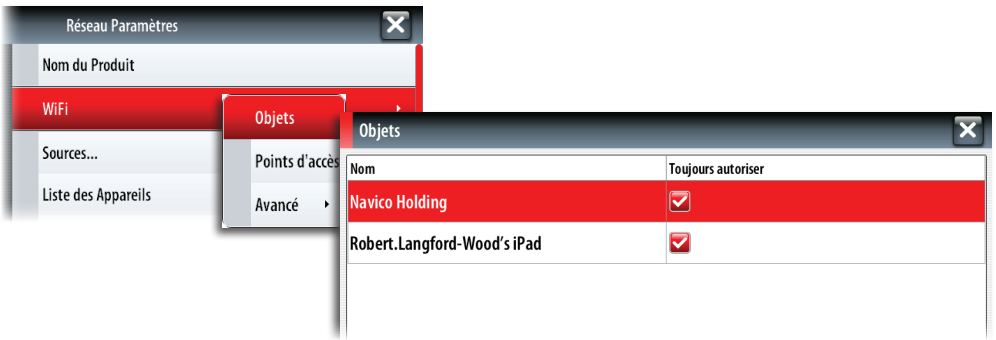
Vous disposez des options suivantes :

Oui	Permet le contrôle à partir de l'appareil sans fil tant que celui-ci est connecté au réseau WIFI-1. Vous devrez redemander le contrôle à distance si l'appareil sans fil se reconnecte ultérieurement au réseau WIFI-1.
Non	Ne permet aucun contrôle à partir de l'appareil sans fil. L'écran NSS s'affiche sur l'appareil sans fil, mais aucune opération n'est autorisée.
Toujours	Permet le contrôle du NSS à partir de cet appareil sans fil jusqu'à ce que vous décidiez de désactiver le contrôle. Voir la description plus loin dans la section.



Lorsque le contrôle est confirmé, la connexion est établie immédiatement.

Tous les appareils sans fil autorisés à contrôler le NSS figurent dans la liste d'appareils Wifi.

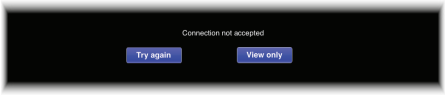


Désactivation du contrôle sans fil

Pour désactiver le contrôle sans fil à partir d'un appareil à distance, procédez de la manière suivante :

1. Dans la liste des appareils, sélectionnez l'appareil sans fil que vous souhaitez désactiver.
2. Décochez l'option Toujours autoriser.
3. Appuyez sur la ligne sélectionnée dans la liste ou appuyez sur la touche **MENU** pour afficher le menu.

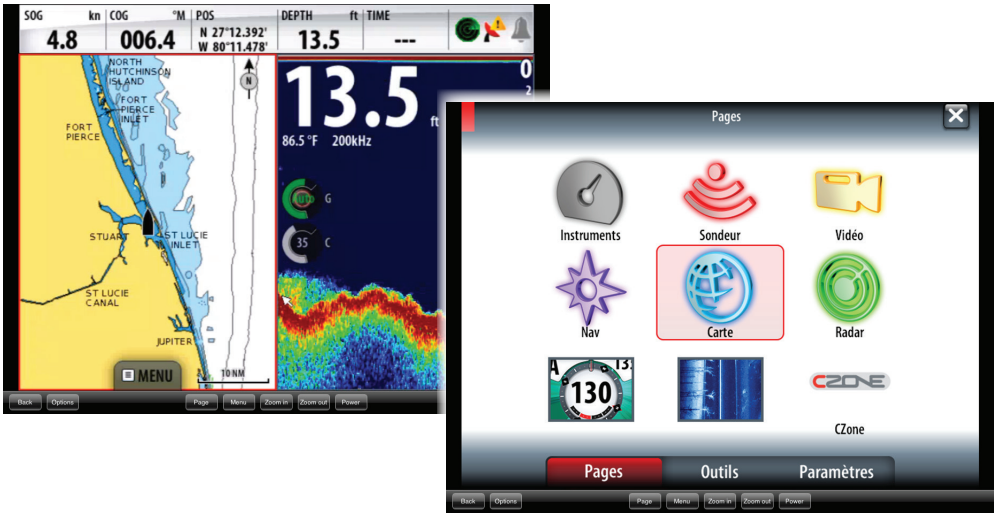
4. Sélectionnez **Déconnecter**.
5. Sur l'appareil sans fil, sélectionnez l'option Affichage uniquement.



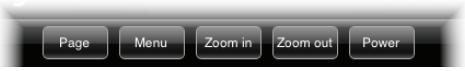
Vous pouvez alors afficher l'écran NSS sur l'appareil sans fil, mais aucune opération n'est autorisée. Le contrôle sans fil du NSS est rétabli en redémarrant l'application et en confirmant le contrôle à distance.

Utilisation du NSS avec l'appareil sans fil

Lorsque le contrôle à distance est accepté, la page NSS est reflétée sur l'appareil sans fil.



L'image du NSS inclut les touches logicielles. Le fait d'appuyer sur ces touches entraîne un comportement similaire à l'utilisation des touches fixes sur la face avant du NSS.



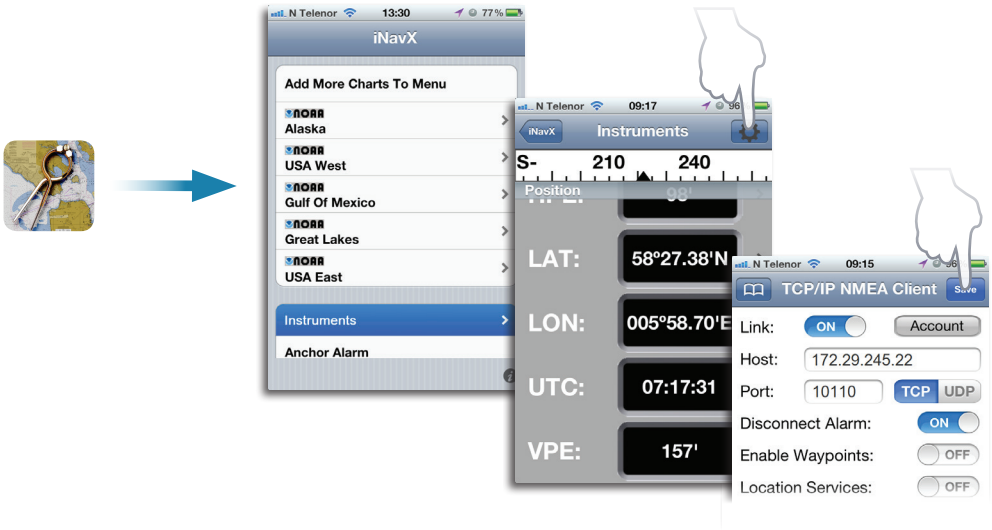
Vous permet de sélectionner le NSS à contrôler si plusieurs sont connectés à l'unité WIFI-1 active

Permet de revenir à la page GoFree Controller

Utilisation de WIFI-1 pour le transfert des données

WIFI-1 peut être utilisé pour le transfert de données du NSS vers d'autres applications s'exécutant sur un appareil à distance sans fil.

Les graphiques ci-dessous servent d'exemple uniquement, montrant la configuration de l'application iNavX s'exécutant sur un iPhone.

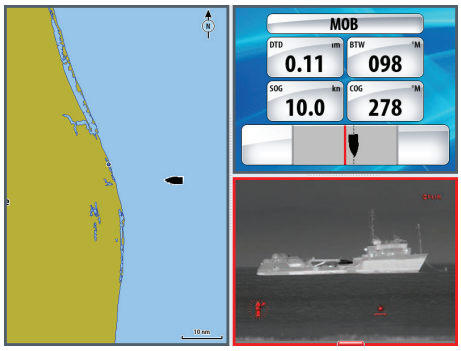


L'adresse IP et les informations relatives au port se trouvent dans le NSS comme indiqué ci-dessous.

Contrôle de caméra FLIR

Si une caméra FLIR est disponible sur le réseau Ethernet, vous pouvez afficher la vidéo et contrôler la caméra à partir du NSS.

Une fenêtre vidéo peut être configurée comme fenêtre unique, ou comme l'une des fenêtres affichées sur une seule page. Pour en savoir plus sur la configuration des fenêtres, consultez le manuel de l'utilisateur NSS.



Établissement d'une connexion avec la caméra vidéo FLIR

Quand une fenêtre vidéo est activée, le NSS reconnait automatiquement une caméra Flir disponible sur le réseau.

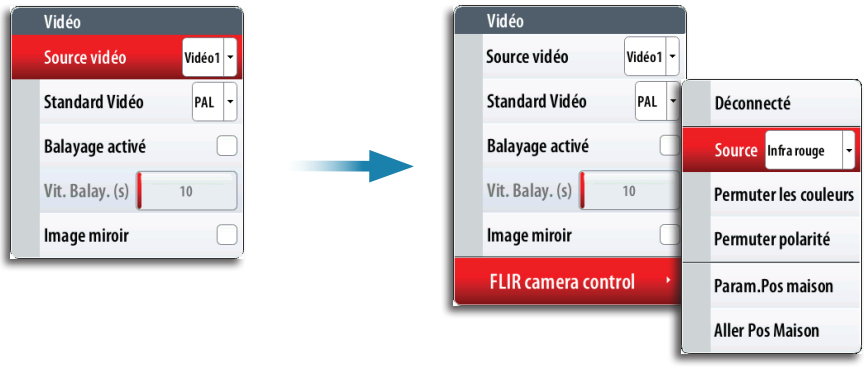
➔ ***Remarque :*** quand il y a un serveur DHCP sur le réseau Ethernet, la caméra FLIR devra être configurée de manière à avoir une adresse IP statique avant que la connexion puisse être établie. Reportez-vous aux instructions de la documentation FLIR pour configurer votre modèle spécifique de caméra FLIR.

➔ ***Remarque :*** une seule caméra FLIR à la fois peut être connectée au réseau Ethernet.

Lorsque vous activez une fenêtre vidéo, le système commence à rechercher une caméra FLIR dans le réseau.

Une touche de fenêtre indiquera toute perte de connexion. Touchez-la pour rétablir la connexion.

Une fois la connexion établie, un nouvel élément de menu (FLIR camera control) apparaîtra pour accéder au contrôle de la caméra FLIR.



➔ ***Remarque :*** vous pouvez prendre le contrôle de la caméra à partir de n'importe quelle unité NSS connectée au réseau Ethernet.

Déplacement panoramique et inclinaison de la caméra

Lorsque la connexion à la caméra FLIR est établie, des boutons de déplacement panoramique et d'inclinaison apparaissent dans la fenêtre vidéo. Les flèches gauche et droite contrôlent le déplacement panoramique de la caméra, et les flèches haut et bas en contrôlent l'inclinaison.

Appuyez sur l'un des boutons fléchés sur la fenêtre pour contrôler la caméra. Celle-ci se déplace tant que vous appuyez sur le bouton.

Zoom sur l'image vidéo

Pour effectuer un zoom sur l'image vidéo, utilisez les touches **IN**/**OUT**.

Selon l'option de source de caméra FLIR sélectionnée, il y a deux options de zoom disponibles. Consultez Les options de source de caméra FLIR ci-dessous.

Zoom numérique

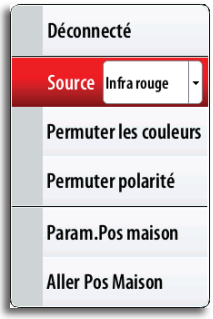
Disponible uniquement lorsque la caméra est en mode Infra rouge.

Ce mode propose des niveaux de zoom (0, 2 et 4 fois). Chaque pression sur l'une des touches **IN**/**OUT** augmente ou diminue le niveau de zoom.

Zoom optique

Disponible en mode de lumière naturelle.

Dans ce mode, la caméra zoome tant que vous appuyez sur les touches **IN**/**OUT**.



Les options de source de caméra FLIR

La caméra FLIR comprend des sources vidéo lumière naturelle et infrarouge.

Si la source Infra rouge est sélectionnée, les options suivantes sont disponibles :

Permuter les couleurs	Parcourt la combinaison de couleurs de la sortie vidéo FLIR. Ces paramètres associent une couleur différente à une température différente.
Permuter polarité	Inverse la combinaison de couleurs. Par exemple, au lieu de : Blanc = Chaud et Noir = Froid, elle deviendra Noir = Chaud et Blanc = Froid.

Position maison de la caméra

Vous pouvez configurer la position actuelle de déplacement panoramique et d'inclinaison comme position maison de la caméra.

Vous pourrez revenir rapidement à cette position de caméra.

Prise en charge de Fusion Link

Les appareils FUSION-Link connectés au réseau NMEA 2000 peuvent être contrôlés à partir du NSS.

L'intégration est actuellement limitée et ne prend pas en charge les fonctions suivantes :

- Connectivité à plusieurs appareils FUSION-Link
- Contrôles météo par canal VHF et Sirius via des appareils FUSION-Link
- Contrôles DVD par le biais du NSS

→ ***Remarque :*** vous devez activer la fonction audio de votre unité NSS.

Reportez-vous à la section Audio dans le manuel d'utilisation du NSS pour en savoir plus sur le contrôle audio à partir du NSS.

Un appareil Fusion Link connecté au réseau NMEA 2000 devrait être automatiquement identifié par le NSS. Si ce n'est pas le cas, activez la fonction grâce à l'option avancée dans le menu Système.

Intégration Mercury VesselView 7

Les fonctions d'affichage et d'interaction de données SmartCraft de Mercury VesselView 7 sont activées via le NSS quand un appareil passerelle VesselView 7 se trouve sur le réseau NMEA 2000.

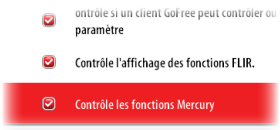
Une icône Mercury apparaîtra automatiquement sur la fenêtre Pages quand l'appareil sera disponible.

Vous accédez aux réglages (SETTINGS) Mercury VesselView 7 à partir de la barre de menu en bas de l'écran VesselView 7.

Pour en savoir plus sur le contrôle et la surveillance de moteurs de VesselView 7, consultez la documentation Mercury VesselView 7.

Les interactions VesselView suivantes ne sont pas pleinement prises en charge à partir du NSS :

- Smart Tow n'est pas disponible.
- Le texte descriptif de défaut n'est pas affiché.
- Les informations de maintenance au démarrage ne sont pas affichées.
- Pas de contrôle de pilote automatique Zeus Axius.
- Pas de prise en charge J1939.



Un appareil Mercury VesselView 7 connecté au réseau NMEA 2000 devrait être automatiquement identifié par le NSS. Si ce n'est pas le cas, activez la fonction grâce à l'option avancée dans le menu Système.

Enregistrement de données NMEA 0183

Toutes les sentences envoyées via la connexion TCP NMEA 0183 sont enregistrées sur un fichier interne. Vous pouvez exporter et consulter ce fichier à des fins de maintenance et d'identification de défaut.

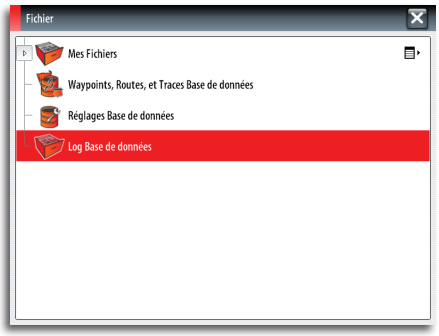
La taille maximale de fichier est prédéfinie. Si vous avez ajouté plusieurs autres fichiers dans le système (enregistrements de sondeur et/ou StructureMap, musique, photos, fichiers pdf), la taille de fichier autorisée pour le fichier journal peut s'en trouver réduite.

Le système enregistre autant de données que possible dans les limites de taille de fichiers imposées, puis il commence à écraser les données les plus anciennes.

Exportation du fichier journal

Le fichier journal peut être exporté à partir de la fenêtre de dialogue Fichier.

Si vous choisissez Log base de données, vous serez invité à sélectionner un fichier de destination et un nom de fichier. Une fois accepté, le fichier journal est enregistré à l'emplacement spécifié.



Amortissement

Cette fonction est utilisée pour stabiliser les valeurs sur l'écran en cas de fluctuations dans les données soumises par les capteurs.

La fonction corrige les fluctuations en faisant la moyenne des données reçues. Une valeur élevée aura comme conséquence un retard dans la mise à jour des données sur l'écran.

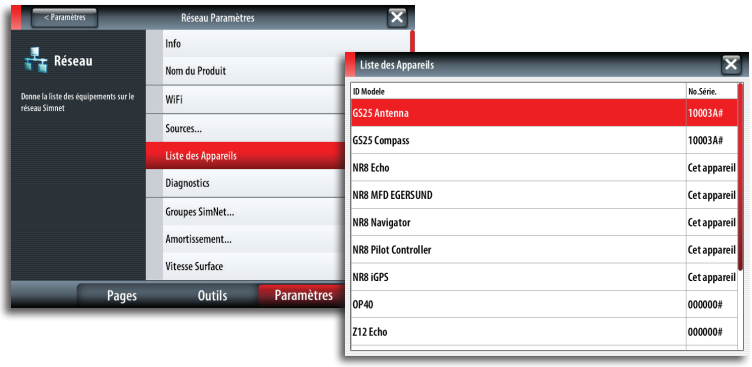
→ ***Remarque :*** il s'agit d'un amortissement interne sur l'écran uniquement. Cela ne changera pas les données sur le réseau ou sur la sortie NMEA 0183. Il convient de recourir à cette solution quand le capteur ne dispose pas de fonction interne d'amortissement.

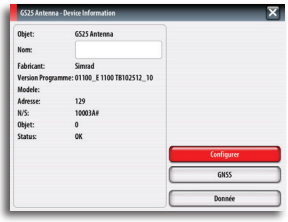
→ ***Remarque :*** si l'amortissement de la rubrique **Cap** est élevé quand le pilote automatique est utilisé, le cap capturé peut être différent du cap relevé sur l'écran (fonction Capture du cap).

Configuration de l'antenne GPS GS25

L'antenne GS25 est équipée de capteurs intégrés pour le cap et la position.

Lorsqu'une antenne GS25 est connectée au système, l'appareil apparaît deux fois dans la liste des appareils : une fois en tant que **GS25 Antenna** (Antenne GS25) et une autre fois en tant que **GS25 Compass** (Compas GS25). L'antenne et le compas doivent être configurés à partir du NSS.





Configuration de l'antenne GPS

1. Touchez la ligne **GS25 Antenna** dans la liste des appareils afin d'afficher la boîte de dialogue Antenne GS25 - Informations sur l'appareil.
2. Sélectionnez le bouton **Configurer** dans la boîte de dialogue d'informations sur l'appareil afin d'accéder aux réglages suivants.

Activation de WAAS/MSAS/EGNOS

Ainsi, le système SBAS (augmentation de la sensibilité satellite) est activé, ce qui permet d'améliorer davantage la précision d'un relevé GPS dans un périmètre d'un mètre environ. La couverture n'est pas mondiale. En effet, à l'heure actuelle, WAAS couvre l'Amérique du Nord, MSAS couvre l'Asie de l'Est (le Japon, principalement) et EGNOS couvre l'Europe. Si vous n'êtes dans aucune de ces régions, cette fonction peut être désactivée, au cas où la réception du signal SBAS soit toujours active, mais aggrave les données de relevé.

Fréquence de mise à jour de la position

La fréquence de mise à jour de la position peut être ajustée pour s'adapter au type de bateau sur lequel est installé le récepteur GPS et pour réduire au minimum le trafic de données NMEA 2000 inutile. Pour les navires à grande vitesse et les voiliers hautes performances, la fréquence maximale de mise à jour permettra de mesurer les performances avec la plus grande précision possible. Sur les bateaux plus lents et les réseaux de grande taille gérant un volume de données important, une haute fréquence de mise à jour présente assez peu d'intérêt. Une faible fréquence de mise à jour peut être préférable pour réduire la charge réseau, tout en limitant la distraction visuelle que représentent des changements constants de valeurs.

Filtre COG/SOG

Ce filtre permet un lissage des données de sortie en calculant la moyenne des données. Le meilleur réglage dépend du type de bateau et des préférences de l'utilisateur.

Instance

Si plusieurs appareils du même type existent sur le réseau, le numéro d'instance peut être remplacé par un numéro unique destiné à faciliter l'identification.

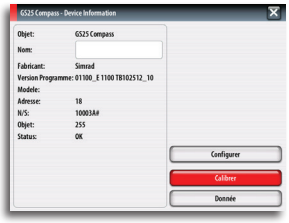
GNSS

1. Retournez à la boîte de dialogue Antenne GS25 - Informations sur l'appareil.
2. Sélectionnez le bouton **GNSS** pour accéder au réglage GNSS.

Les options GPS et GLONASS peuvent être activées simultanément ou individuellement. En règle générale, le GPS offre la plus grande précision possible, mais dans certaines circonstances, la détermination de la position est meilleure avec les options GPS et GLONASS utilisées conjointement ou avec l'option GLONASS seule. La page Satellites affiche une indication élémentaire des performances. Une fois qu'un relevé est acquis, l'EPE et le HDOP doivent être notés et comparés. Des valeurs plus faibles pour les deux critères indiquent le meilleur relevé de position.

Étalonnage du compas

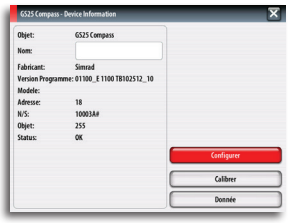
Il convient d'étalonner le compas GS25 avant de le configurer. Cette opération s'effectue tel que décrit dans le guide d'installation de l'antenne GPS, ou comme indiqué ci-dessous.
Avant de mettre en œuvre l'étalonnage, assurez-vous que le compas est fixé solidement à son emplacement permanent.
Pour obtenir de bons résultats, l'étalonnage doit être effectué par mer calme et vent faible. Suivez les instructions à l'écran, et faites un cercle complet en 60-90 secondes environ.



1. Commencez l'étalonnage en sélectionnant le bouton **Calibrer** dans la boîte de dialogue Informations sur l'appareil.
2. Suivez les instructions en ligne.

Au cours de l'étalonnage, le compas permettra de mesurer l'ampleur et l'orientation du champ magnétique local.

- Si le champ magnétique local est plus fort que celui de la terre (le champ local affiche plus de 100 %), il en résultera un échec de l'étalonnage du compas.
- Si le champ local affiche plus de 30 %, il est possible que des objets magnétiques causent une interférence, et il faudra alors les chercher et les enlever. À défaut, orientez le compas vers un emplacement différent. L'angle de champ (local) vous guidera vers l'objet magnétique causant une interférence locale.



Configuration du compas

1. Touchez la ligne **GS25 Compass** dans la liste des appareils afin d'afficher la boîte de dialogue Compas GS25 - Informations sur l'appareil.

Décalage du compas

La différence entre la ligne de foi du compas et la ligne de centre du bateau doit être compensée.

2. Trouvez le cap à partir de la position du bateau par rapport à un objet visible. Utilisez une carte ou un traceur de cartes.
3. Barrez le bateau de manière à ce que la ligne centrale du bateau soit alignée avec la ligne de cap pointant vers l'objet.
4. Changez le paramètre de décalage de manière à ce que la valeur de cap vers l'objet soit égale à celle du compas.

➔ ***Remarque :*** assurez-vous que le cap du compas et le cap vers l'objet ont la même unité (magnétique ou vrai).

Amélioration CZone de BEP

Accès rapide à la fenêtre CZone à partir des pages

Lorsque le système CZone est connecté et configuré, l'icône CZone apparaît dans la fenêtre Vue d'ensemble des pages (page d'accueil). Cette icône permet d'accéder à la fenêtre CZone, qui comporte les icônes des modes CZone.

Icônes d'état intuitifs des modes CZone

Les modes CZone permettent de contrôler plusieurs circuits simultanément et efficacement. Les modes sont généralement configurés au cours de l'installation.

Il est possible d'afficher jusqu'à 6 modes utilisés couramment dans la fenêtre CZone. Si vous avez configuré plus de 6 modes, le reste de ces modes est accessible via l'option ***More Modes...*** (Autres modes).

Le mode est actif.

Le mode est inactif.

Prise en charge de CZone AC Main Control Interface (AMCI) et AC Output Interface (ACOI)

AMCI vous permet de sélectionner la source d'alimentation du bateau. ACOI permet d'allumer ou d'éteindre la source d'alimentation et de protéger la distribution électrique pour les appareils AC du bateau. Les commandes AC sont configurables à partir de la fenêtre Control and Monitor.